

# PMEC

RCP2/RCP3用3ポジション AC100/200Vコントローラ

RCA/RCA2/RCL用3ポジションAC100Vコントローラ



# ロボシリンダ3ポジションコントローラ MEC (Mechanical Engineer Control)

# 低価格

コントローラ、電源、加速度・速度変更機能、パソコン との接続ケーブルなど全て揃ってPMEC18,500 円の低価格。MECパソコンソフトはアイエイアイの ホームページから無料でダウンロードが可能です。



# 2 簡単操作

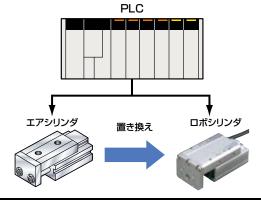
初めて使う方でも、取扱説明書無しでセッティングが 可能。コントローラに付いているツマミで、加速度・ 速度変更ができます。

※加速度・速度の設定範囲はアクチュエータによって異なります。 詳細は取扱説明書をご参照下さい。



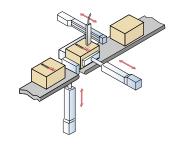
# 3 エアからの置き換えが容易

エアシリンダを動作させる信号と全く同じ信号で動 作可能。現在お使いのPLCのプログラムをそのまま 流用可能。



# 4 押付け動作/中間停止動作が可能

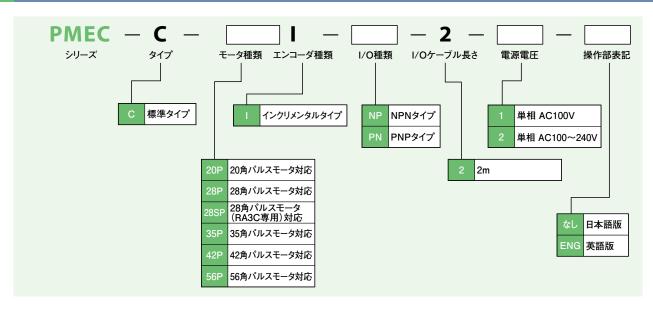
エアシリンダ同様に押付け動作が可能です。 また、MECパソコンソフトを使って設定変更すれば、 原点位置とストロークエンド間の任意の点に中間停 止が可能です。

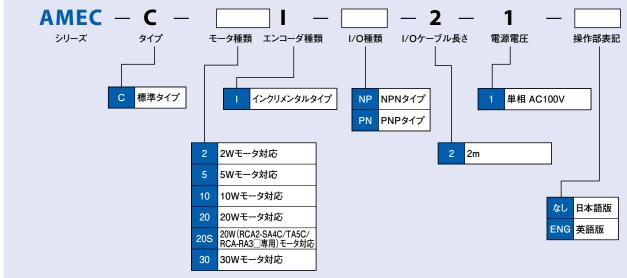


## 機種一覧/標準価格

シリーズ名	PM	EC	AMEC
外観	Process of the second s		
対応アクチュエータ	RCP2 /	RCP3	RCA / RCA2 / RCL
電源電圧	100V	100-240V	100V
価格	¥18,500	¥19,800	¥21,500
付属品	AC電源ケーブル(2m) USBケーブル(3m) I/Oケーブル(2m) I/Oコネクタ EMGコネクタ 標準取付金具		

## 型式





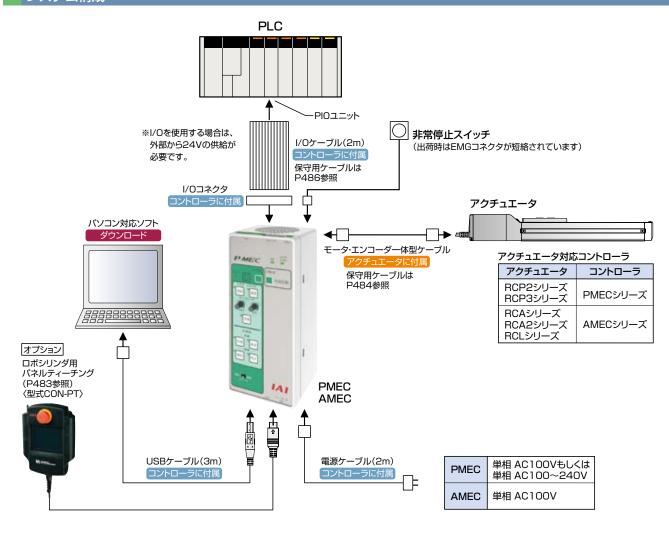
PMEC /AMEC
PSEP /ASEP
ROBO NET

サーボ モータ (24V)

パルス モータ

# サーボ モータ (24V)

# システム構成



#### I/O 信号表

(注)外部からの供給が必要です。

動作パターン			2点停止	3点停止
ピンNo.	電線色	信号種別	信号名	信号名
1	茶	PIO電源	24V (注)	24V (注)
2	赤	PIU电源	OV (注)	OV (注)
3	橙		STO(ソレノイドA:ONで終点移動、OFFで始点移動)	STO(ソレノイドA:移動信号1)
4	黄	入力	1	ST1(ソレノイドB:移動信号2)
5	緑		RES(アラームリセット)	RES(アラームリセット)
6	青		1	_
7	紫		LSO(始点位置検知)/PEO(始点位置決め完了)*1	LSO(始点位置検知)/PEO(始点位置決め完了)*1
8	灰	出力	LS1(終点位置検知)/PE1(終点位置決め完了)*1	LS1(終点位置検知)/PE1(終点位置決め完了)*1
9	白	ЩЛ	HEND(原点復帰完了)	LS2(中間点位置検知)/PE2(中間点位置決め完了)※1
10	黒		*ALM(アラーム) <sup>※2</sup>	*ALM(アラーム) <sup>※2</sup>

\*\* 1:出力信号のLSO~2/PEO~2は、初期設定で押付け機能を使用するにした場合"PEO~2"、使用しない場合"LSO~2"となります。 \*\* 2:\*ALMは正常時ON、アラーム発生時OFFとなります。

#### MECパソコンソフト

MEC専用のパソコンソフトを使えばパソコン上で停止位置データの変更、試運転等が可能です。 また、MECパソコンソフトを使うことにより中間停止機能、押付け機能、座標の変更などを行うことができます。

MECパソコンソフトはアイエイアイのホームページよりダウンロードすることができます。

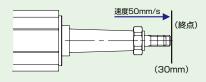
「アイエイアイのホームページ:www.iai-robot.co.jp 】

# 動作パターン(2点停止)

終点と始点の2点間の移動を行う動作パターンです。終点及び始点の位置は数値で自由に設定可能です。(MECパソコンソフトまたはオプションのタッチパネルティーチングを使用してコントローラに入力)

ロッド及びスライダが指定した位置に移動する「位置決め動作」と、ロッドをワーク等に押付ける「押付け動作」の2つの動作が可能です。

#### 位置決め動作

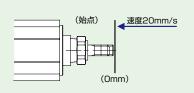


## 入力信号

STO ソレノイドA ON STOをONすると終点(座標値30mm)に 50mm/sで移動します。

#### 終点位置データ

13/11(12)	
位置	30mm
速度	50mm/s
押付け力	_
幅	_



#### 入力信号

STO ソレノイドA STOをOFFすると始点(座標値Omm)に 20mm/sで戻ります。

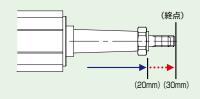
#### 始点位置データ

位置	Omm
速度	20mm/s
押付け力	_
幅	_

## 動作パターン(2点停止)

終点と始点の2点間の移動を行う動作パターンで、ロッドをワーク等に押付ける「押付け動作」が可能です。

#### 押付け動作



#### 入力信号

STO

入力0をONすると20mmの位置まで80mm/sで移動し、20mmの位置から30mmの位置まで低速で押付け動作を開始

ソレノイドA

#### 終点位置データ

位置	30mm
速度	80mm/s
押付け力	50%
幅	10mm

※初期設定により、両方OFFで中間点に移動、

両方ONでその場に停止に変更することもできます

※押付け動作は、コントローラの停止位置データの押付け力に数値が入っている場合に動作を行います。(押付け力に数値が入っていない時は位置決め動作になります)

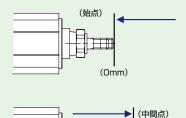
## 動作パターン(3点停止)

終点と始点、中間点の3点間の移動を行う動作パターンです。 移動位置の切り替えは、STOとST1の2つの信号の組み合わせで決定します。

(終点)

(30mm)

#### 位置決め動作



(10mm)

#### 入力信号

ST0	ソレノイドA	ON
ST1	ソレノイドB	OFF

STOだけをONすると始点に設定した 加速度・速度で移動します。

#### 入力信号

ST0	ソレノイドA	ON*
ST1	ソレノイドB	ON*

STOとST1の両方をONすると中間点に設定した 加速度・速度で移動します。 両方をOFFするとその場に停止します。

#### 入力信号

ST0	ソレノイドA	OFF
ST1	ソレノイドB	ON

ST1だけをONすると終点に設定した 加速度・速度で移動します。 細小型

信华空 17/50-5

ロッド

如小班

**☆西:住 开川** 

コントローラ

テーブル/アーム /フラットタイプ

7777777

標準型

グリッパ/ロータリタイプ

リニアサーボ **タイプ** 

クリーン 対応

防滴 対応

コントローラ

PMEC /AMEC

PSEP /ASEP

SCON

XSEL

パルス モータ

サーボ モータ (24V)

サーボ モータ (200V)

リニア サーボ モータ

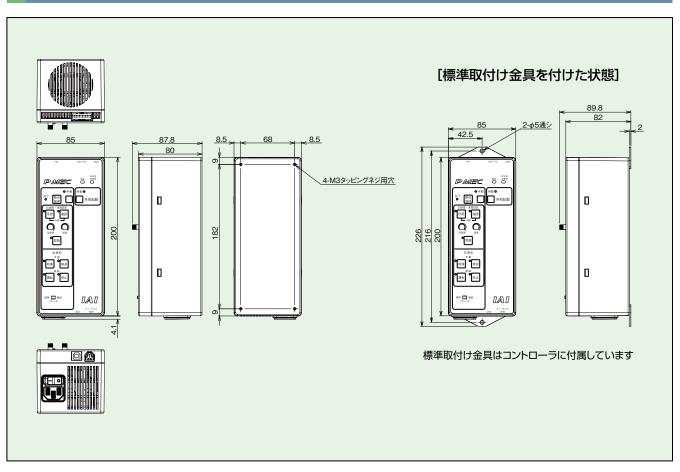
PMEC /AMEC PSEP /ASEP

	La	•		_
 -	4	е.	=	=
	TЗ	N.	Я	v

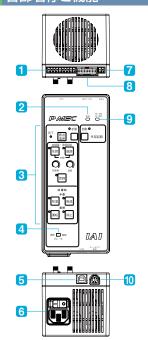
項目	仕様				
コントローラタイプ	PMEC AMEC				
接続アクチュエータ	RCP2/RCP3シリーズアクチュエータ RCA/RCA2/RCLシリーズアクチュエー				
制御軸数	1軸				
動作方式	ポジショナータイプ				
位置決め点数		2点/3点			
バックアップメモリー		EEPROM			
1/0 コネクタ		10ピン端子台			
I/O 点数	入力4点/出力4点				
I/O 用電源	外部供給DC24V±10%				
シリアル通信	RS485 1ch/USB 1ch				
位置検出方式	インクリメンタルエンコーダ				
電源電圧	AC100~115V±10%	AC100~115V±10%			
定格電流	1.3A	2.4A			
突入電流	30A 15A(AC100V)/30A(AC200V) 15A				
漏れ電流	0.5mA max		0.50mA max		
絶縁耐圧		DC500V 1MΩ			
耐振動	XYZ各方向 10~57Hz 片側幅0.035mm(連続)、0.075mm(断続) 57~150Hz 4.9m/s²(連続)、9.8m/s²(断続)				
使用周辺温度		0~40°C			
使用周辺湿度	10~85%RH(結露無きこと)				
使用周辺雰囲気		腐食性ガスなきこと			
保護等級		IP20			
質量	500g	508g	614g		
ふとき 見がは年 /見方は年の					

ご注意 最低速度/最高速度の値はアクチュエータの機種によって異なります。 詳細は取扱説明書をご覧頂くか、お問合わせ頂きます様お願い致します。

#### 外形寸法



# 各部名称と機能



<mark>1 PIOコネクタ ······</mark> PLC等の外部コントローラとのI/O接続を行います。

2 電源LED ……… 電源ON時、緑色に点灯します。

3 操作パネル……下記参照ください。

4 ブレーキスイッチ 解除 ブレーキ付アクチュエータのブレーキ解除 通常 ブレーキ付アクチュエータのブレーキ制御

5 USBコネクタ ····· MECパソコンソフト使用時、パソコンとUSBで接続します。

6 ACインレット ····· 電源ケーブルを挿します。

**7 EMGコネクタ …** 非常停止ボタンを接続します。非常停止ボタンを使わない場合は

短絡しておきます。

8 MPGコネクタ ···· アクチュエータとの接続ケーブルを挿します。

9 ステータスLED

| RUN(緑) | サーボ状態を示す。

点灯=サーボON状態、消灯=サーボOFF(省エネ)状態 点滅(1Hz)=自動サーボOFF状態

ALM(赤) 点灯時、アラームの発生中、または非常停止中で

EMG(赤) あることを示します。

10 SIOコネクタ・・・・・・ ティーチングボックス(CON-PT, SEP-PT)と接続します。

報:正常 電車 章:異常

外部起動

IAI

#### 操作パネルの説明

# 原点復帰 ボタン

始動時は、最初に原点復帰を行 い、座標Ommの位置の確認を行 います。

# 手動 ボタン

PMEC

往路

登録

前進

運転

復路

後退

停止

加速度・速度の設定、試運転を行 う場合はこのボタンを押します。 (1秒以上押す)

# 自動 ボタン

MECパソコンソフトやPLCからの 指令で運転する場合は、このボタ ンを押します。(1秒以上押す)

#### 加速度•速度設定

アクチュエータの動き方を設定します。

# 往路 / 復路 ボタン

設定したい動き(下記種類)を切り替え ます。

往路:終点に向かう動き 復路:始点に向かう動き

中間:中間点に向かう動き (MECパソコンソフトにて設定し、利用可能となります。

「往路」と「復路」の同時押しで切替。 2点停止時は同時押し無効です。)

# 加速度 / 速度 ツマミ

ツマミを回すことにより、アクチュ エータの最大速度/定格加減速度の 1%~100%の変更ができます。 ※最低速度が1%とならない場合もあります

# 登録 ボタン

上記で調整した速度、加速度を登録し ます。

#### 試運転

アクチュエータを実際に動かして、登録さ れている動きを確認します。

# 前進 ボタン

アクチュエータが終点側に移動します。 2点の場合は始点→終点、3点の場合 は始点→中間点→終点に移動します。

# 後退 ボタン

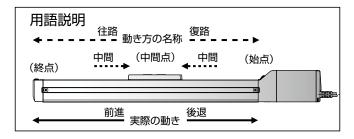
アクチュエータが始点に戻ります。

# 運転 ボタン

アクチュエータが連続運転します。2点 の場合は始点と終点を往復します。3点 の場合は始点→中間点→終点→始点 の動きを繰り返します。

# 停止 ボタン

上記運転を停止します。



(24V)

#### スライダ タイプ

細小型

コントローラ 一体型

ロッド タイプ

標準型

テーブル/アーム /フラットタイプ 細小型

グリッパ/ ロータリタイプ リニアサーボ

クリーン 対応

PMEC /AMEC

ROBO NET

ACON

PSEL

ASEL

XSEL

サーボ モータ (24V)

サーボ モータ (200V) リニア サーボ

#### オプション

# ポジションコントローラ用タッチパネルティーチング CON-PTA

タッチパネルによる分かりやすい対話型メニュー画面により好評のCON-PTシリーズをベースに、ERC3シリーズコントローラの各種機能に対応した新型データ入力機です。

- 1. 画面のカラー化により視認性が向上。
- 2. ERC3シリーズのスマートチューニング、メンテナンス情報の確認・入力に対応。
- 3. SDメモリカードにポジション、パラメータ等のデータの保存が可能。
- 4. 本体に時計機能を内蔵し、SDメモリカードへのデータ保存日時等が記録可能。







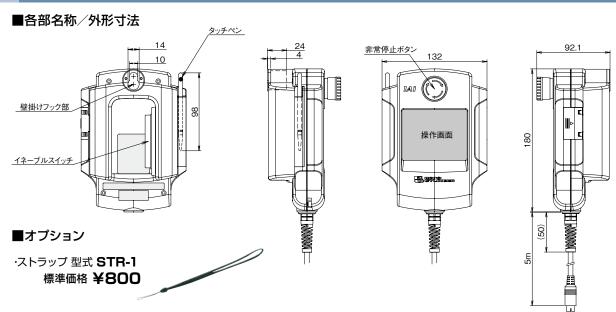


## 型式/仕様/標準価格

NG			
(プ			
EC			
モニタ(現在位置、現在速度、入出力信号、アラームコード、アラーム発生時間)/外部SDメモリカードにデータ保存・読込み (※3)			
(ポジションデータパラメータ、アラームリスト)/スマートチューニング/メンテナンス情報(通算移動回数、通算移動距離、等)			
CB-LB-TG)			
ON-LB005)			
1			

※1 ERC2は製番シールに4904以降の刻印があるもののみ接続可能 ※2 使用フォント 株式会社リムコーポレーション製 日本語ビットマップフォンド書体:ゴシック) ※3 SDメモリカードはお客様にてご用意願います。対応SDメモリカードは、東芝製SD/SDHC、メモリ容量1GB~8GBになります。

## 各部名称



スライタ **タイ**プ

細小型

1374=± 1371-5

ロッドタイプ

細小型

標準型

一体型

/フラットタイプ

標準型

グリッパ/ ロータリタイプ

リニアサーボ タイプ

防滴

5−םועב

/AMEC

ROBO NET

ERC2

ACON

SCON

PSEL

SSEL

XSEL

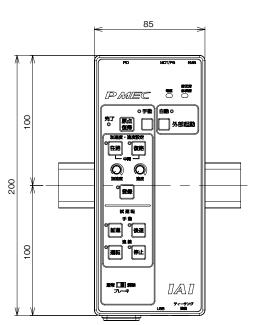
パルス モータ

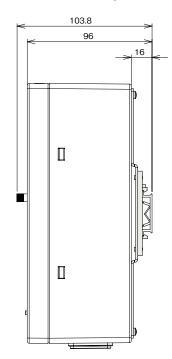
サーボ モータ (24V)

リニアサーボ

● DINレール用取付金具 MEC-AT-D 標準価格 ¥1,400







# ●メンテナンス用ケーブル

■メンテナンス用にケーブルを手配する場合の型式と価格

種類		ケーブル長	型式	標準価格
	PMEC ←→ RCP3 RCP2-GRSS/GRLS/	1m	CB-APSEP-MPA010	¥6,000
	GRST/ SRA4R/SRGS4R/	3m	CB-APSEP-MPA030	¥6,000
	SRGD4R  AMEC ←→ RCA2/RCL	5m	CB-APSEP-MPA050	¥8,000
T 2 T T T	PMEC ←→ RCP2	1 m	CB-PSEP-MPA010	¥6,000
モータ・エンコーダ 一体型ケーブル		3m	CB-PSEP-MPA030	¥6,000
		5m	CB-PSEP-MPA050	¥8,000
	PMEC ←→ RCP2-RTBS/RTBSL -RTCS/RTCSL	1m	CB-RPSEP-MPA010	¥6,000
		3m	CB-RPSEP-MPA030	¥6,000
		5m	CB-RPSEP-MPA050	¥8,000
		1 m	CB-ASEP-MPA010	¥6,000
	AMEC ←→ RCA	3m	CB-ASEP-MPA030	¥6,000
		5m	CB-ASEP-MPA050	¥8,000
			CB-APMEC-PIO020-NC	¥700
1/0ケーブル		3m	CB-APMEC-PIO030-NC	¥700
		5m	CB-APMEC-PIO050-NC	¥700
USBケーブル		3m	CB-SEL-USB030	¥700

PMEC /AMEC PSEP /ASEP

## メンテナンス部品

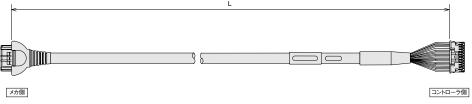
製品ご購入後、ケーブル交換等で手配が必要な場合は、下記型式をご参照ください。

#### 【RCP3/RCP2(一部機種※)/RCA2/RCL}-(PMEC/AMEC)間接続用モータ・エンコーダー体型ケーブル

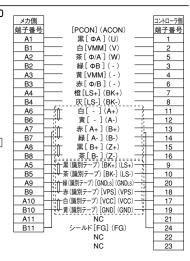
CB-APSEP-MPA 型式

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長20mまで対応 例)080=8m

標準価格 1m~3m ¥6,000/4m~5m ¥8,000/6m~10m ¥11,000/11m~15m ¥12,600/16m~20m ¥15,000 ※RCP2-GRSS/GRLS/GRST/SRA4R/SRGS4R/SRGD4Rが対象



最小曲げR r=68mm以上(可動使用の場合)

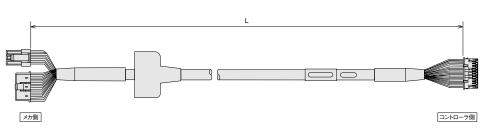


#### (RCP2)-(PMEC)間接続用モータ・エンコーダー体型ケーブル

CB-PSEP-MPA 型式

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長20mまで対応 例)080=8m

標準価格 1m~3m ¥6,000/4m~5m ¥8,000/6m~10m ¥11,000/11m~15m ¥12,600/16m~20m ¥15,000



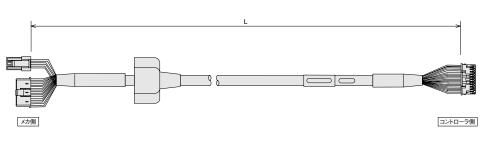
最小曲げR r=68mm以上(可動使用の場合)



# (RCA)-(AMEC)間接続用モータ・エンコーダー体型ケーブル

CB-ASEP-MPA 型式

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長20mまで対応 例)080=8m



最小曲げR r=68mm以上(可動使用の場合)





細小型

標準型

コントローラ 一体型

ロッド タイプ

細小型

コントローラ 一体型

テーブル/アーム /フラットタイプ

100 1 100 E

ロータリタイプ

リニアサーボ **タイプ** 

防滴

コントローラ

/AMEC

NET

PCON

SCON

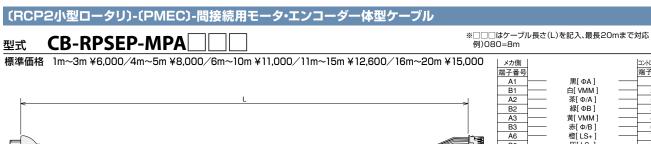
PSEL

ASEL

XSEL

ハルス モータ サーボ

サーボ モータ (200V)



最小曲げR r=68mm以上(可動使用の場合)

メカ側

	対しまっ				Null I IIII. C	1
	A1	<u> </u>	黒[ ΦA ]		1	
	B1	<del></del>	白[ VMM ]		2	1
	A2	<u> </u>	茶[ Φ/A ]		5	1
1	B2	<b></b>	緑[ ΦB ]		3	1
	A3	<b>-</b>	黄[ VMM ]		4	1
	B3	<u> </u>	赤[ Φ/B ]		6	1
	A6	<del></del>	橙[LS+]		7	1
	B6	<b></b>	灰[ LS- ]		8	1
	A7	-10	赤[ A+ ]		13	1
	B7		緑[ A- ]		14	1
•	A8		黒[B+]	- 19	15	1
	B8	1	茶[ B- ]	-9-	16	1
コントローラ側	A4		NC		7	1
	B4	1	NC		8	1
	A5	H:n- !	NC 黒(識別テープ)[BK 茶(識別テープ)「Bk	+]	9	1
	B5	<del>                                  </del>	茶 (識別テープ) [BK	V-1 [1]	10	1
	A9	*	录(識別テープ) [GND	LS]	20	l
	B9	<del>  [:  </del>	表(識別テーブ) [GND 赤(識別テープ) [VP た(歌別コープ) [VP	S]	18	l
	A10	1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	ヨ(識別アーノ)[VC		17	1
	B10	<del>       </del>	黄 (識別テープ) [GN	D]	19	1
	A11		NC		21	l
	B11	Н	シールド[ FG ](FG	) L	24	
			NC		22	
			NC		23	

#### PMEC-C/AMEC-C用 I/Oケーブル

型式 CB-APMEC-PIO \_\_\_\_\_-NC

※ケーブル長さは020=2m、030=3m、050=5mの 3種類です。

標準価格 2m ¥700/3m ¥700/5m ¥700

L-	L	_
		-
	フラットケーブル (10	芯)

ピンNO.	電線色	信号種別	
1	茶	PIO電源	
2	赤	FIU电源	
3	橙		
4	黄		
5	緑	入力	
6	青		
7	紫		
8	灰		
9	白	出力	
10	黒		